Numerische Methoden der Elektrotechnik

1. Grundlagen

1.1. Numerik $f(x) = y \quad \Rightarrow \quad \tilde{f}(\tilde{x}) = \tilde{y}$
liefert eine zahlenmäßige Lösung eines Problems mit einem Algorithmus

f Mathematisches Problem	$\tilde{f}$ Numerischer Algorithmus
x exakte Problemdaten	$\tilde{x}$ gerundete Problemdaten
y exaktes Ergebnis	$\tilde{y}$ gerundetes Ergebnis

1.2. Fehlertypen
Datenfehler: Eingabedaten aus ungenauer Messung
Verfahrensfehler: Diskretisierung von Gleichungen, Endliche Iteration
Rundungsfehler: (Zwischen-)Ergebnisse nur mit Maschinengenauigkeit

1.3. Numerische Qualitätsmerkmale
Konsistenz: Wie gut löst das Verfahren tatsäch. das Problem $\tilde{f}(x) \to y$?
Residuum $R < C \cdot h^p$ Schrittweite h, Konsistenzordn. p
Kondition: Wie stark schwankt das Problem bei Störung $f(\tilde{x}) \to y$?
Stabilität: Wie stark schwankt das Verfahren bei Störung $\tilde{f}(\tilde{x}) \to \tilde{f}(x)$
Konvergenz: Algorithmus stabil und konsistent: $\tilde{f}(\tilde{x}) \to \tilde{f}(x) \to y$

1.4. Spektralradius
Spektralradius $\rho(\underset{\sim}{A})$ einer Matrix $\underset{\sim}{A}$: Betragsmäßig größter Eigenwert.
Konvergenzbeweis aller Verfahren: Gershgorinkreise um die Null mit $r \leq 1$

$$\rho(\underset{\sim}{A}) = \max_i |\lambda_i|$$

1.5. Diagonaldominanz
Diagonalelemente sind größer als die restlichen Elemente der selben Zeile:

$$\underset{\sim}{A} = (a_{ij}) \quad \begin{matrix}\text{diagonaldominant} \\ \text{strikt diagonaldominant}\end{matrix} \Leftrightarrow |a_{ii}| \begin{matrix}\geq \\ > \end{matrix} \sum_{j=1, j\neq i}^{n} |a_{ij}| \quad \forall i$$

1.6. Definitheit

$$\underset{\sim}{A} \begin{matrix}\text{positiv definit} \\ \text{positiv semidefinit}\end{matrix} \Leftrightarrow \lambda_i \begin{matrix}> \\ \geq\end{matrix} 0 \ \forall i \qquad \text{bzw.} \qquad \vec{x}^T \underset{\sim}{A} \vec{x} \begin{matrix}> \\ \geq\end{matrix} 0 \ \forall \vec{x} \neq 0$$

1.7. Kondition
Ein Maß wie stark sich Eingabefehler auf die Ausgabe auswirken.

$$\kappa_{\text{abs}}(x) = |f'(x)| \qquad \kappa_{\text{rel}}(x) = \left|\frac{\frac{f'(x)}{f(x)}}{\frac{x}{x}}\right| = \frac{|f'(x)| \cdot |x|}{|f(x)|}$$

Falls $\kappa_{\text{rel}} \ll 100$: gute Konditionierung
Verkettung $h = g(f(x)) \quad \kappa^h_{\text{abs}}(x) = \kappa^g_{\text{abs}}(f(x)) \kappa^f_{\text{abs}}(x)$

$$\text{für } \vec{y} = \underset{\sim}{A}\vec{x} \quad \Rightarrow \quad \text{cond}(\underset{\sim}{A}) = \left\|\underset{\sim}{A}^{-1}\right\| \cdot \left\|\underset{\sim}{A}\right\|$$

$\text{cond}(\underset{\sim}{A}) \to \infty$ schlecht, $\text{cond}(\underset{\sim}{A}) \to 1$ gut

1.8. Fehler
Absolut: $\left\|\tilde{f}(x) - f(x)\right\|$ Relativ: $\frac{\left\|\tilde{f}(x) - f(x)\right\|}{\|f(x)\|}$

1.9. Residuum $\vec{r} = \vec{b} - \underset{\sim}{A}\tilde{\vec{x}}$
bezeichnet die Abweichung vom gewünschten Ergebnis, wenn Näherungslösungen eingesetzt werden. $\vec{r}$ klein $\Rightarrow$ rel. Fehler $\ll 1$.

1.10. Parametrisierung einer Geraden

$$g(x) = ax + b \qquad \begin{matrix} y_1 = g(x_1) \\ y_2 = g(x_2) \end{matrix} \qquad \begin{matrix} a = \frac{y_1 - y_2}{x_1 - x_2} \\ b = \frac{x_1 y_2 - x_2 y_1}{x_1 - x_2} \end{matrix}$$

1.11. Schnittpunkt zweier Geraden

$$\begin{matrix} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 = b_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 = b_2 \end{matrix} \qquad \begin{matrix} x_1 = \frac{a_{22}b_1 - a_{12}b_2}{a_{11}a_{22} - a_{12}a_{21}} \\ x_2 = \frac{-a_{21}b_1 + a_{11}b_2}{a_{11}a_{22} - a_{12}a_{21}} \end{matrix}$$

1.12. Matrizen $\underset{\sim}{A} \in \mathbb{K}^{m \times n}$

$$(\underset{\sim}{A} + \underset{\sim}{B})^\top = \underset{\sim}{A}^\top + \underset{\sim}{B}^\top \qquad (\underset{\sim}{A} \cdot \underset{\sim}{B})^\top = \underset{\sim}{B}^\top \cdot \underset{\sim}{A}^\top$$
$$(\underset{\sim}{A}^\top)^{-1} = (\underset{\sim}{A}^{-1})^\top \qquad (\underset{\sim}{A} \cdot \underset{\sim}{B})^{-1} = \underset{\sim}{B}^{-1}\underset{\sim}{A}^{-1}$$

1.12.1. Dimensionen

Bildraum	Nullraum
$\text{Bild}\ \underset{\sim}{A} = \{\underset{\sim}{A}\vec{x} \mid \vec{x} \in \mathbb{K}^n\}$	$\ker \underset{\sim}{A} = \{\vec{x} \in \mathbb{K}^n \mid \underset{\sim}{A}\vec{x} = \vec{0}\}$
$\text{rang}\ \underset{\sim}{A} = \dim(\text{Bild}\ \underset{\sim}{A})$	$\text{def}\ \underset{\sim}{A} = \dim(\ker \underset{\sim}{A})$

$\text{rang}\ \underset{\sim}{A} = r$ ist Anzahl. lin. unab. Spaltenvektoren.
$\underset{\sim}{A}$ erzeugt $\mathbb{K} \Leftrightarrow r = n$ $\underset{\sim}{A}$ ist Basis von $\mathbb{K} \Leftrightarrow r = n = m$
$\dim \mathbb{K} = n = \text{rang}\ \underset{\sim}{A} + \dim \ker \underset{\sim}{A}$ $\text{rang}\ \underset{\sim}{A} = \text{rang}\ \underset{\sim}{A}^\top$

1.12.2. Quadratische Matrizen $A \in \mathbb{K}^{n \times n}$
regulär/invertierbar/nicht-singulär $\Leftrightarrow \det(\underset{\sim}{A}) \neq 0 \Leftrightarrow \text{rang}\ \underset{\sim}{A} = n$
singulär/nicht-invertierbar $\Leftrightarrow \det(\underset{\sim}{A}) = 0 \Leftrightarrow \text{rang}\ \underset{\sim}{A} \neq n$
orthogonal $\Leftrightarrow \underset{\sim}{A}^\top = \underset{\sim}{A}^{-1} \Rightarrow \det(\underset{\sim}{A}) = \pm 1$
symmetrisch: $\underset{\sim}{A} = \underset{\sim}{A}^\top$ schiefsymmetrisch: $\underset{\sim}{A} = -\underset{\sim}{A}^\top$
hermitsch: $\underset{\sim}{A} = \overline{\underset{\sim}{A}}^\top$ unitär: $\underset{\sim}{A}^{-1} = \overline{\underset{\sim}{A}}^\top$

1.12.3. Determinante von $\underset{\sim}{A} \in \mathbb{K}^{n \times n}$: $\det(\underset{\sim}{A}) = |\underset{\sim}{A}|$

$$\det \begin{bmatrix} \underset{\sim}{A} & \underset{\sim}{0} \\ \underset{\sim}{C} & \underset{\sim}{D} \end{bmatrix} = \det \begin{bmatrix} \underset{\sim}{A} & \underset{\sim}{B} \\ \underset{\sim}{0} & \underset{\sim}{D} \end{bmatrix} = \det(\underset{\sim}{A}) \det(\underset{\sim}{D})$$

$\det(\underset{\sim}{A}) = \det(\underset{\sim}{A}^T)$ $\det(\underset{\sim}{A}^{-1}) = \det(\underset{\sim}{A})^{-1}$
$\det(\underset{\sim}{A}\underset{\sim}{B}) = \det(\underset{\sim}{A}) \det(\underset{\sim}{B}) = \det(\underset{\sim}{B}) \det(\underset{\sim}{A}) = \det(\underset{\sim}{B}\underset{\sim}{A})$
Hat $\underset{\sim}{A}$ 2 linear abhäng. Zeilen/Spalten $\Rightarrow |\underset{\sim}{A}| = 0$

Entwicklung. n. $j$ter Zeile: $|\underset{\sim}{A}| = \sum_{i=1}^{n} (-1)^{i+j} \cdot a_{ij} \cdot |\underset{\sim}{A}_{ij}|$

1.12.4. Eigenwerte λ und Eigenvektoren v

$$\underset{\sim}{A}\vec{v} = \lambda\vec{v} \qquad \det \underset{\sim}{A} = \prod \lambda_i \qquad \text{Sp}\ \underset{\sim}{A} = \sum a_{ii} = \sum \lambda_i$$

Eigenwerte: $\det(\underset{\sim}{A} - \lambda\underset{\sim}{1}) = 0$ Eigenvektoren: $\ker(\underset{\sim}{A} - \lambda_i\underset{\sim}{1}) = \vec{v}_i$
EW von Dreieck/Diagonal Matrizen sind die Elem. der Hauptdiagonale.

1.12.5. Spezialfall 2×2 Matrix A

$$\det(\underset{\sim}{A}) = ad - bc \qquad \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix}^{-1} = \frac{1}{\det \underset{\sim}{A}} \begin{bmatrix} d & -b \\ -c & a \end{bmatrix}$$
$$\text{Sp}(\underset{\sim}{A}) = a + d$$
$$\lambda_{1/2} = \frac{\text{Sp}\ \underset{\sim}{A}}{2} \pm \sqrt{\left(\frac{\text{sp}\underset{\sim}{A}}{2}\right)^2 - \det \underset{\sim}{A}}$$

1.12.6. Spezielle Matrizen
Diagonalmatrix $\underset{\sim}{D}$: $\det \underset{\sim}{D} = \prod d_i$

$$\underset{\sim}{D}^{-1} = \text{diag}\,(d_1, \ldots, d_n)^{-1} = \text{diag}\left(d_1^{-1}, \ldots, d_n^{-1}\right)$$

1.13. Norm $||\cdot||$
Definition: Zahl, die die „Größe" eines Objekts $\mathcal{X}$ beschreibt.
Jede Norm muss folgende 3 Axiome erfüllen::
1. Definitheit: $\|\mathcal{X}\| \geq 0$ mit $\|\mathcal{X}\| = 0 \Leftrightarrow \mathcal{X} = 0$
2. absolute Homogenität: $\|\alpha \cdot \mathcal{X}\| = |\alpha| \cdot \|\mathcal{X}\|$ (α ist skalar)
3. Dreiecksungleichung: $\|\mathcal{X} + \mathcal{Y}\| \leq \|\mathcal{X}\| + \|\mathcal{Y}\|$

1.13.1. Vektornormen: ($\vec{x} \in \mathbb{K}^n$, $\sum$ von $i = 0$ bis n)

Summen	$\|\vec{x}\|_1 = \sum \|x_i\|$	Euklidische	$\|\vec{x}\|_2 = \sqrt{\sum |x_i|^2}$
Maximum	$\|\vec{x}\|_\infty = \max |x_i|$	Alg. p-Norm	$\|\vec{x}\|_p = (\sum |x_i|^p)^{1/p}$

1.13.2. Matrixnormen ($\underset{\sim}{A} \in \mathbb{K}^{m \times n}$, $i \in [0, m]$, $j \in [0, n]$)
Für Matrixnormen gilt zu den 3 Standard Axiomen zusätzlich:
4. Submultiplikativität: $\left\|\underset{\sim}{A} + \underset{\sim}{B}\right\| \leq \left\|\underset{\sim}{A}\right\| \cdot \left\|\underset{\sim}{B}\right\|$

Gesamtnorm $\left(\|\underset{\sim}{A}\|_M = \frac{\|\underset{\sim}{A}\|_G}{\sqrt{mn}}\right)$	$\|\underset{\sim}{A}\|_G = \sqrt{mn} \cdot \max_{i,j} \|a_{ij}\|$
Zeilennorm (max Zeilensumme)	$\|\underset{\sim}{A}\|_\infty = \max_i \sum_{j=1}^{n} \|a_{ij}\|$
Spaltennorm (max Spaltensumme)	$\|\underset{\sim}{A}\|_1 = \max_j \sum_{i=1}^{n} \|a_{ij}\|$
Frobeniusnorm ($\|\|\underset{\sim}{I}\|\|_E = \sqrt{n}$) euklidische Norm	$\|\underset{\sim}{A}\|_E = \sqrt{\sum_{i=1}^{} \sum_{j=1}^{} \|a_{ij}\|^2}$
Spektralnorm, Hilbertnorm	$\|\underset{\sim}{A}\|_\lambda = \sqrt{\lambda_{\max}(\underset{\sim}{A}^\top \cdot \underset{\sim}{A})}$

1.14. Jacobi-Matrix
$\vec{f} : \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}^m$

$$\frac{\partial}{\partial \vec{x}} \vec{f}(\vec{x}) = \underset{\sim}{J}_f(x) = \begin{bmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x_1} & \cdots & \frac{\partial f_1}{\partial x_n} \\ \vdots & & \vdots \\ \frac{\partial f_m}{\partial x_1} & \cdots & \frac{\partial f_m}{\partial x_n} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} (\nabla f_1)^T \\ \vdots \\ (\nabla f_m)^T \end{bmatrix}$$

1.15. Wichtige Formeln

Dreiecksungleichung:	$\big\|\|x\| - \|y\|\big\| \leq \|x \pm y\| \leq |x| + |y|$
Cauchy-Schwarz-Ungleichung:	$\left\|\vec{x}^\top \cdot \vec{y}\right\| \leq \|\vec{x}\| \cdot \|\vec{y}\|$
Bernoulli-Ungleichung:	$(1 + x)^n \geq 1 + nx$
Arithmetische Summenformel	$\sum_{k=1}^{n} k = \frac{n(n+1)}{2}$
Geometrische Summenformel	$\sum_{k=0}^{n} q^k = \frac{1 - q^{n+1}}{1 - q}$
Binomialkoeffizient	$\binom{n}{k} = \binom{n}{n-k} = \frac{n!}{k! \cdot (n-k)!}$

1.16. Sinus, Cosinus $\sin^2(x) + \cos^2(x) = 1$
$e^{\mathrm{j}x} = \cos(x) + \mathrm{j} \cdot \sin(x)$

x	0	$\pi/6$	$\pi/4$	$\pi/3$	$\frac{1}{2}\pi$	π	$\frac{3}{2}$
φ	0 deg	30 deg	45 deg	60 deg	90 deg	180 deg	270
sin	0	$\frac{1}{2}$	$\frac{1}{\sqrt{2}}$	$\frac{\sqrt{3}}{2}$	1	0	
cos	1	$\frac{\sqrt{3}}{2}$	$\frac{1}{\sqrt{2}}$	$\frac{1}{2}$	0	-1	0
tan	0	$\frac{\sqrt{3}}{3}$	1	$\sqrt{3}$	$\pm\infty$	0	$\mp$

Additionstheoreme
$\cos(x - \frac{\pi}{2}) = \sin x$
$\sin(x + \frac{\pi}{2}) = \cos x$
$\sin 2x = 2 \sin x \cos x$
$\cos 2x = 2\cos^2 x - 1$
$\sin(x) = \tan(x)\cos(x)$

Stammfunktionen
$\int x \cos(x)\,\mathrm{d}x = \cos(x) + x \sin(x)$
$\int x \sin(x)\,\mathrm{d}x = \sin(x) - x\cos(x)$
$\int \sin^2(x)\,\mathrm{d}x = \frac{1}{2}(x - \sin(x)\cos(x))$
$\int \cos^2(x)\,\mathrm{d}x = \frac{1}{2}(x + \sin(x)\cos(x))$
$\int \cos(x)\sin(x) = -\frac{1}{2}\cos^2(x)$

Sinus/Cosinus Hyperbolicus $\sinh, \cosh$
$\sinh x = \frac{1}{2}(e^x - e^{-x}) = -\mathrm{j}\,\sin(\mathrm{j}x)$ $\cosh^2 x - \sinh^2 x = 1$
$\cosh x = \frac{1}{2}(e^x + e^{-x}) = \cos(\mathrm{j}x)$ $\cosh x + \sinh x = e^x$

Kardinalsinus $\text{si}(x) = \frac{\sin(x)}{x}$ **genormt:** $\text{sinc}(x) = \frac{\sin(\pi x)}{\pi x}$

1.17. Integrale $\int e^x\,\mathrm{d}x = e^x = (e^x)'$
Partielle Integration: $\int uw' = uw - \int u'w$
Substitution: $\int f(g(x))g'(x)\,\mathrm{d}x = \int f(t)\,\mathrm{d}t$

$F(x)$	$f(x)$	$f'(x)$
$\frac{1}{q+1}x^{q+1}$	x^q	qx^{q-1}
$\frac{2\sqrt{ax^3}}{3}$	$\sqrt{ax}$	$\frac{a}{2\sqrt{ax}}$
$x\ln(ax) - x$	$\ln(ax)$	$\frac{1}{x}$
$\frac{1}{a^2}e^{ax}(ax - 1)$	$x \cdot e^{ax}$	$e^{ax}(ax + 1)$
$\frac{a^x}{\ln(a)}$	a^x	$a^x \ln(a)$
$-\cos(x)$	$\sin(x)$	$\cos(x)$
$\cosh(x)$	$\sinh(x)$	$\cosh(x)$
$-\ln\lvert\cos(x)\rvert$	$\tan(x)$	$\frac{1}{\cos^2(x)}$

$$\int e^{at}\sin(bt)\,\mathrm{d}t = e^{at}\frac{a\sin(bt) + b\cos(bt)}{a^2 + b^2}$$

$\int \frac{\mathrm{d}t}{\sqrt{at+b}} = \frac{2\sqrt{at+b}}{a}$ $\int t^2 e^{at}\,\mathrm{d}t = \frac{(ax-1)^2+1}{a^3}e^{at}$
$\int te^{at}\,\mathrm{d}t = \frac{at-1}{a^2}e^{at}$ $\int xe^{ax^2}\,\mathrm{d}x = \frac{1}{2a}e^{ax^2}$

1.18. Exponentialfunktion und Logarithmus

$a^x = e^{x \ln a}$	$\log_a x = \frac{\ln x}{\ln a}$	$\ln x \leq x - 1$
$\ln(x^a) = a\ln(x)$	$\ln(\frac{x}{a}) = \ln x - \ln a$	$\log(1) = 0$

1.19. Reihen

$$\sum_{n=1}^{\infty} \frac{1}{n} \to \infty \qquad \sum_{n=0}^{\infty} q^n \overset{|q|<1}{=} \frac{1}{1-q} \qquad \sum_{n=0}^{\infty} \frac{z^n}{n!} = e^z$$

Harmonische Reihe | Geometrische Reihe | Exponentialreihe

2. Lösung nichtlinearer Gleichungen
Exakte Lösung $x*$, Fehler $\epsilon = x - x*$

2.1. Iterationsverfahren (Nullstellensuche)
Problem: $f(x) = 0$, $f(x)$ stetig in $[a, b]$ und $f(a) \cdot f(b) < 0$
Gesucht: $x^* : f(x^*) = 0, a \leq x^* \leq b$
Konvergenz: $\varepsilon^{(k+1)} = \frac{1}{2}\varepsilon^{(k)} = \left(\frac{1}{2}\right)^{k+1}\varepsilon^{(0)}$
Iterationsschritte bis $\varepsilon < \tau$: $k = \left\lceil \text{ld}\left(\frac{\varepsilon^{(0)}}{\tau}\right)\right\rceil$

2.2. Fixpunktiteration (alg. Iterationsverfahren)
Jedes Problem $f(x) = g(x)$ lässt sich als Fixpunktproblem schreiben:
$x^* = \Phi(x^*) := f(x) - g(x) + x$

$$x^{(k+1)} = \Phi(x^{(k)})$$
$$x^\star = \Phi(x^\star)$$

Falls $|\Phi'(x^\star)| < 1 \Rightarrow$ Konvergenz bzw. stabiler Fixpunkt
Falls $0 < |\Phi'(x^\star)| < 1 \Rightarrow$ lineare Konvergenz mit

$$\varepsilon^{(k+1)} \approx \Phi'(x^\star)\varepsilon^{(k)}$$

Falls $\Phi'(x^\star) = 0$ und $\Phi''(x^\star) \neq 0 \Rightarrow$ quadratische Konvergenz
Allgemein: Konvergenzordnung $n \Leftrightarrow$
$\Phi'(x^\star) = \Phi''(x^\star) = \ldots = \Phi^{(n-1)}(x^\star) = 0$ und $\Phi^{(n)}(x^\star) \neq 0$

2.3. Newton-Raphson
Funktion durch Gerade annähern und Nullstelle bestimmen. An dieser Stelle den Vorgang wiederholen. Nur lokale Konvergenz
Ausgangsproblem:

$$f(x) = 0$$
$$x^{(k+1)} = x^{(k)} - \frac{f(x^{(k)})}{f'(x^{(k)})} =: \Phi\left(x^{(k)}\right)$$

2.3.1. Konvergenz
Falls $|\Phi'(x^\star)| < 1 \Rightarrow$ Konvergenz bzw. stabiler Fixpunkt
Falls $f'(x^\star) \neq 0$ (einfache Nullstelle) $\Rightarrow$ quadratische Konvergenz mit

$$\varepsilon^{(k+1)} = \frac{1}{2}\frac{f''(x^\star)}{f'(x^\star)}\varepsilon^{(k)2}$$

Falls $f'(x^\star) = 0$ (Nullstellengrad $n > 1$) $\Rightarrow$ lineare Konvergenz mit

$$\textbf{Konvergenzfaktor} = \frac{n-1}{n}$$

2.3.2. Sekanten-Methode
Falls die Auswertung von $f'(x)$ vermieden werden soll:

$$x^{(k+1)} = x^{(k)} - \frac{f(x^{(k)})\left(x^{(k)} - x^{(k-1)}\right)}{f(x^{(k)}) - f(x^{(k-1)})}$$

2.3.3. Mehrdimensional
Theoretisch:

$$\vec{x}^{(k+1)} = \vec{x}^{(k)} - \underset{\sim}{J}_{\vec{f}}^{-1}\left(\vec{x}^{(k)}\right)\vec{f}(\vec{x}^{(k)})$$

Praktisch:

$$\underset{\sim}{J}_{\vec{f}}\left(\vec{x}^{(k)}\right)\vec{x}^{(k+1)} = \underset{\sim}{J}_{\vec{f}}\left(\vec{x}^{(k)}\right) \cdot \left(\vec{x}^{(k)} - \vec{f}(x^{(k)})\right)$$

3. Lösung linearer Gleichungssysteme

Ausgangsproblem:

$$\underset{\sim}{A}\vec{x} = \vec{b}$$

$\underset{\sim}{A} = \underset{\sim}{M} - \underset{\sim}{N}$	Systemmatrix
$\underset{\sim}{D}$	Diagonalmatrix `diag(diag(`$\underset{\sim}{A}$`))`
$\underset{\sim}{L}$	Linke untere Dreiecksmatrix `tril(`$\underset{\sim}{A}$`, -1)`
$\underset{\sim}{U}$	Rechte obere Dreiecksmatrix `triu(`$\underset{\sim}{A}$`, 1)`

$\underset{\sim}{A} = \underset{\sim}{D} + \underset{\sim}{L} + \underset{\sim}{U}$, keine LR-Zerlegung!

3.1. Allgemeines Iterationsverfahren

Mit beliebiger, invertierbarer Matrix $\underset{\sim}{C} \in \mathbb{R}^{n\times n}$ gilt Umformung:

$\underset{\sim}{A}\vec{x}=\vec{b} \Leftrightarrow \underset{\sim}{C}\vec{x} = \underset{\sim}{C}\vec{x} - \underset{\sim}{A}\vec{x} + \vec{b} \Leftrightarrow \vec{x} = (\underset{\sim}{1} - \underset{\sim}{C}^{-1}\underset{\sim}{A})\vec{x} + \underset{\sim}{C}^{-1}\vec{b}$

Wähle $\underset{\sim}{K} = (\underset{\sim}{1} - \underset{\sim}{C}^{-1}\underset{\sim}{A})$ (alles vor dem $\vec{x}$)

Verfahren konvergiert allgemein, wenn Spektralradius $\rho(\underset{\sim}{K}) < 1$

3.2. Jacobi-Verfahren

Konvergiert falls $\rho(\underset{\sim}{K}_j) < 1$ oder falls $\underset{\sim}{A}$ strikt diagonaldominant

Spektralradius $\rho(\underset{\sim}{K}_j) = \max|\lambda_i(\underset{\sim}{A})|$ mit λ_i EW.

$$\underset{\sim}{K}_j = \underset{\sim}{D}^{-1}(-\underset{\sim}{L} - \underset{\sim}{U})$$

Matrixdarstellung:

$$\vec{x}^{(k+1)} = \underset{\sim}{K}_j\vec{x}^{(k)} + \underset{\sim}{D}^{-1}\vec{b}$$

Komponentenweise:

$$x_i^{(k+1)} = \frac{1}{a_{ii}}\left(b_i - \sum_{j=1, j\neq i}^{n} a_{ij}x_j^{(k)}\right)$$

Vorkonditionierung:

$$\underset{\sim}{P} = \underset{\sim}{D}^{-1} \quad \Rightarrow \quad \underset{\sim}{P}\underset{\sim}{A}\vec{x} = \underset{\sim}{P}\vec{b}$$

3.3. Gauß-Seidel-Verfahren

Unterschied zu Jacobi: Komponentenweise Berechnung von $\vec{x}$ mit bereits iterierten Werten. (Kürzere Iterationszyklen)

$$\underset{\sim}{K}_{gs} = -(\underset{\sim}{D} + \underset{\sim}{L})^{-1}\underset{\sim}{U}$$

Matrixdarstellung:

$$\vec{x}^{(k+1)} = \underset{\sim}{K}_{gs}\vec{x}^{(k)} + (\underset{\sim}{D} + \underset{\sim}{L})^{-1}\vec{b}$$

Komponentenweise:

$$x_i^{(k+1)} = \frac{1}{a_{ii}}\left(b_i - \sum_{j=1}^{i-1} a_{ij}x_j^{(k+1)} - \sum_{j=i+1}^{n} a_{ij}x_j^{(k)}\right)$$

Konvergiert falls $\rho(\underset{\sim}{K}_{gs}) < 1$ oder $\underset{\sim}{A}$ strikt diagonaldominant oder $\underset{\sim}{A}$ positiv definit

Falls A tridiagonal und positiv definit

$$\rho(\underset{\sim}{K}_{gs}) = \rho(\underset{\sim}{K}_j)^2$$

Vorkonditionierung:

$$\underset{\sim}{P} = (\underset{\sim}{D} + \underset{\sim}{L})^{-1} \quad \Rightarrow \quad \underset{\sim}{P}\underset{\sim}{A}\vec{x} = \underset{\sim}{P}\vec{b}$$

3.4. Successive Over-Relaxation

$$\underset{\sim}{K}_{SOR} = (\underset{\sim}{D} + \omega\underset{\sim}{L})^{-1}(\underset{\sim}{D}(1-\omega) - \omega\underset{\sim}{U})$$

Matrixdarstellung:

$$\vec{x}^{(k+1)} = \underset{\sim}{K}_{SOR}\vec{x}^{(k)} + (\underset{\sim}{D} + \omega\underset{\sim}{L})^{-1}\omega\vec{b}$$

Komponentenweise:

$$x_i^{(k+1)} = \omega a_{ii}^{-1}\left(\vec{b}_i - \sum_{j=1}^{i-1} a_{ij}x_j^{(k+1)} - \sum_{j=i+1}^{n} a_{ij}x_j^{(k)}\right) + (1-\omega)x_i^{(k)}$$

Optimale Konvergenz für

$$\omega_{\text{opt}} = \arg\min_{\omega}\rho(\underset{\sim}{K}_{SOR})$$

Falls A positiv definit und tridiagonal $\Rightarrow \rho(\underset{\sim}{K}_{gs}) = \rho(\underset{\sim}{K}_j)^2 < 1$:

$$\omega_{\text{opt}} = \frac{2}{1 + \sqrt{1 - \rho(\underset{\sim}{K}_j)^2}}$$

3.5. Gradienten-Verfahren

Voraussetzungen: $\underset{\sim}{A} = \underset{\sim}{A}^T$ und $\underset{\sim}{A}$ positiv definit

$$\Phi(\vec{x}) = \frac{1}{2}\vec{x}^T\underset{\sim}{A}\vec{x} - \vec{x}^T\vec{b}$$

$$\vec{r}^{(k)} = \vec{b} - \underset{\sim}{A}\vec{x}^{(k)}$$

$$\alpha^{(k)} = \frac{\vec{r}^{(k)T}\vec{r}^{(k)}}{\vec{r}^{(k)T}\underset{\sim}{A}\vec{r}^{(k)}}$$

Optimierung: $\vec{r}^{(k+1)} = \vec{r}^{(k)} - \alpha^{(k)}\underset{\sim}{A}\vec{r}^{(k)}$ *Matrixdarstellung:*

$$\vec{x}^{(k+1)} = \vec{x}^{(k)} + \alpha^{(k)}\vec{r}^{(k)}$$

4. Matrix Zerlegung

4.1. LR-Zerlegung von Matrizen (Lower and Upper)

Geeignetes Lösungsverfahren für $\underset{\sim}{A}\vec{x} = \vec{b}$, falls $n < 500$

$\underset{\sim}{A} = \underset{\sim}{L}\cdot\underset{\sim}{R}$ mit $\underset{\sim}{R}$ obere Dreiecksmatrix ($\operatorname{rang}\underset{\sim}{A} = \operatorname{rang}\underset{\sim}{R}$)

4.1.1. Pivotisierung (Spaltenpivotsuche)

Permutationsmatrix $\underset{\sim}{P}^\top = \underset{\sim}{P}^{-1}$ vertauscht Zeilen, damit LR Zerlegung bei 0 Einträgen möglich ist. Tausche so, dass man durch die betragsmäßig größte Zahl dividiert (Pivotelement)

4.1.2. Rechenaufwand (FLOPS)

LU-Zerlegung	$\frac{2}{3}n^3 - \frac{1}{2}n^2 - \frac{1}{6}n$
Vorwärtseinsetzen	$n^2 - n$
Rückwärtseinsetzen	n^2

Bei symmetrischer Matrix für LU Zerlegung halbiert.

Aufwand für Berechnung von $\underset{\sim}{A}^{-1}$: $n^3 + n^2 \in \mathcal{O}(n^3)$

LR-Zerlegung mit Gaußverfahren $\underset{\sim}{A} = \underset{\sim}{L}\underset{\sim}{R}$; $\underset{\sim}{P}^{-1} = \underset{\sim}{P}^\top$

1. Sortiere Zeilen von $\underset{\sim}{A}$ mit $\underset{\sim}{P}$ so dass $a_{11} > \ldots > a_{n1}$
2. Zerlegen von $\underset{\sim}{P}\underset{\sim}{A}\vec{x} = \vec{b}$ zu $\underset{\sim}{L}(\underset{\sim}{R}\vec{x}) = \underset{\sim}{L}\vec{y} = \underset{\sim}{P}^\top\vec{b}$ mit
   Zerlegungsmatrix: $\underset{\sim}{A} = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} \to \begin{bmatrix} a & b \\ \frac{c}{a} & d - \frac{c}{a}b \end{bmatrix} = \underset{\sim}{A}^*$ (Beispiel für 2×2)
   mit den Eliminationsfaktoren $l_{ik} = \frac{a_{ik}}{a_{kk}} \overset{z.B.}{=} \frac{c}{a}$
3. Für jede Spalte der unteren Dreiecksmatrix wiederholen. Für eine $n \times n$ Matrix braucht man $n-1$ Durchläufe
4. $\underset{\sim}{R} = \text{triu}(\underset{\sim}{A}^*)$ (obere $\triangle$-Matr. von $\underset{\sim}{A}^*$, inkl. Diagonalelem.)
5. $\underset{\sim}{L} = \text{tril}(\underset{\sim}{A}^*, -1) + \underset{\sim}{1}$ (untere $\triangle$-Matr. mit 1en auf Diag.)
6. **Vorwärtseinsetzen:** $\underset{\sim}{L}\vec{y} = \vec{b}$ bzw. $\underset{\sim}{L}\vec{y} = \underset{\sim}{P}^\top\vec{b}$ (Löse nach $\vec{y}$)
7. **Rückwärtseinsetzen:** $\underset{\sim}{R}\vec{x} = \vec{y}$ (Löse nach $\vec{x}$)

4.2. QR-Zerlegung (existiert immer)

$\underset{\sim}{A} = \underset{\sim}{Q}\underset{\sim}{R}$ mit $\underset{\sim}{Q}^{-1} = \underset{\sim}{Q}^\top$

Berechnung (Verfahren): Housholder (numerisch stabil) , Gram-Schmidt, Givens Rotation.

$\underset{\sim}{A} \xrightarrow{EZF} \underset{\sim}{H}\underset{\sim}{A} \xrightarrow{EZF} \underset{\sim}{\tilde{H}}\underset{\sim}{H}\underset{\sim}{A} = \underset{\sim}{R} \Rightarrow \underset{\sim}{A} = \underset{\sim}{H}^\top\underset{\sim}{\tilde{H}}^\top\underset{\sim}{R}$

Aufgabe: Finde Vektor $\vec{v}$ der Senkrecht auf $\underset{\sim}{H}$ steht.

Lösen von LGSen mit der QR Zerlegung

Bestimme $\vec{x}$ durch Rückwärtssubsitution aus $\underset{\sim}{R}\vec{x} = \underset{\sim}{Q}^\top\vec{b}$

QR-Zerlegung mit Householder-Transformation für $\underset{\sim}{A} \in \mathbb{R}^{m\times n}$

1. Setze $\vec{a} = \vec{s}_1$ (erste Spalte) und $\vec{v} = \vec{a} + \text{sgn}(a_1)\|\vec{a}\|\vec{e}_1$
2. Berechne *Householder*-Trafomatrix $\underset{\sim}{H}_{\vec{v}_1} = \underset{\sim}{1}_m - \frac{2}{\vec{v}^\top\vec{v}}\vec{v}\vec{v}^\top$
3. Erhalte $\underset{\sim}{A}^* = \underset{\sim}{H}_{\vec{v}_1}\underset{\sim}{A}$ (ersten Spalte bis auf a_{11} nur Nullen)
4. Wiederhole für $\underset{\sim}{A}^*$ ohne 1. Zeile und Spalte (Untermatr. $\underset{\sim}{A}^*_{11}$)
   Erweitere $\underset{\sim}{H}^*_{\vec{v}_2}$ oben mit $\underset{\sim}{1}_m$ zu $\underset{\sim}{H}_{\vec{v}_2}$ ($h_{11} = 1$)
5. Nach $p = \min\{m-1, n\}$ Schritten: $\underset{\sim}{H}_{\vec{v}_p}\underset{\sim}{A}^* = \underset{\sim}{R}$ weil
6. $\underset{\sim}{Q}^\top = \underset{\sim}{H}_{\vec{v}_p}\cdots\underset{\sim}{H}_{\vec{v}_1}$ und $\underset{\sim}{Q}^\top\underset{\sim}{A} = \underset{\sim}{R}$

4.3. Orthogonalisierungsverfahren nach Gram-Schmidt

Berechnet zu n Vektoren $\vec{v}_i$ ein Orthogonalsystem $\vec{b}_i$ $(i \in [1; n])$

$$\vec{b}_1 = \vec{v}_1 \qquad \vec{b}_i = \vec{v}_i - \sum_{k=1}^{i-1}\frac{\vec{b}_k^\top\cdot\vec{v}_i}{\vec{b}_k^\top\cdot\vec{b}_k}\vec{b}_k$$

Erhalte Orthonormalsystem durch $\vec{b}'_i = \vec{b}_i / \left\|\vec{b}_i\right\|$

QR-Zerlegung: $\underset{\sim}{A} = \underset{\sim}{Q}\underset{\sim}{R}$ mit $\underset{\sim}{Q} = [\vec{b}'_1, \ldots, \vec{b}'_n]$ $\quad \underset{\sim}{R} = \underset{\sim}{Q}^\top\underset{\sim}{A}$

4.4. Givens Rotation (Jacobi-Rotation) $\quad \underset{\sim}{G}^{-1} = \underset{\sim}{G}^\top$

Die orthogonale Givens-Rotationsmatrix $\underset{\sim}{G}$ entspricht der Einheitsmatrix wobei 4 Elemente die Form $\begin{bmatrix} c & s \\ -s & c \end{bmatrix}$ haben. Die c beliebig auf der Hauptdiagonalen und $s/-s$ in der gleichen Zeile/Spalte wie die c.

QR-Zerlegung mit Givens-Rotation für $\underset{\sim}{A} \in \mathbb{R}^{m\times n}$

1. Initialisierung: Setze $\underset{\sim}{R} = \underset{\sim}{A}$ und $\underset{\sim}{G}_{\text{gesamt}} = \underset{\sim}{1}_m$
2. Wiederhole folgende Schritte für alle Elemente r_{xy} in $\underset{\sim}{R}$, welche 0 werden müssen um obere Dreiecksmatrix zu erhalten. (Reihe x, Spalte y), verfahre spaltenweise (links nach rechts) und in jeder Spalte von oben nach unten:
3. Setze $a = r_{yy}$ (Hauptdiagonalelement in dieser Spalte)
4. Setze $b = r_{xy}$ (Wert, welcher durch 0 ersetzt werden soll)
5. Berechne $c := \frac{a}{p}$ und $s := \frac{b}{p}$ mit $p := \sqrt{a^2 + b^2}$
6. Setze $\underset{\sim}{G} = (g_{ij}) = \begin{cases} c & i = x, j = x \\ c & i = y, j = y \\ s & i = y, j = x \\ -s & i = x, j = y \\ \text{Einheitsmatrix} & \text{sonst} \end{cases}$
7. Setze $\underset{\sim}{R} = \underset{\sim}{G}\underset{\sim}{R}$ und $\underset{\sim}{G}_{\text{gesamt}} = \underset{\sim}{G}\underset{\sim}{G}_{\text{gesamt}}$
8. Fahre, falls nötig, mit nächstem Element in $\underset{\sim}{R}$ fort
9. Erhalte $\underset{\sim}{Q} = \underset{\sim}{G}_{\text{gesamt}}^\top$ Löse

4.5. Dünnbesetzte Matrizen

Ziel: effizienteres Speichern von Matrizen mit vielen 0 Einträgen. $\quad \underset{\sim}{A} = \begin{bmatrix} a & 0 & 0 & 0 \\ 0 & b & c & 0 \\ 0 & 0 & 0 & d \\ e & 0 & f & 0 \end{bmatrix}$

	COO	CRS	CCS
row	$\{1,2,2,3,4,4\}$		$\{1,4,2,2,4,3\}$
rowptr		$\{1,2,4,5,7\}$	
col	$\{1,2,3,4,1,3\}$	$\{1,2,3,4,1,3\}$	
colptr			$\{1,3,5,6,7\}$
val	$\{a,b,c,d,e,f\}$	$\{a,b,c,d,e,f\}$	$\{a,b,c,d,e,f\}$

COO Zeilen und Spaltenindex von `val`

CRS `rowptr(i)` zeigt auf j-tes Element von `col`

CCS `colptr(i)` zeigt auf j-tes Element von `row`

rowptr(1)=1, rowptr(n)=n+1, gibt an, bei welchem element (in col) die neue Zeile beginnt.

5. Numerische Differentiation

5.1. Vorwärtsdifferenz

$$f'(x_0) \approx \tilde{f}'_{\text{Vor}}(x_0) = \frac{f(x_0+h) - f(x_0)}{h}$$

$$f'(x_0) - \tilde{f}'_{\text{Vor}}(x_0) \in \mathcal{O}(h)$$

5.2. Rückwärtsdifferenz

$$f'(x_0) \approx \tilde{f}'_{\text{Rück}}(x_0) = \frac{f(x_0) - f(x_0-h)}{h}$$

$$f'(x_0) - \tilde{f}'_{\text{Rück}}(x_0) \in \mathcal{O}(h)$$

5.3. Zentrale Differenz

$$f'(x_0) \approx \tilde{f}'_{\text{Zentral}}(x_0) = \frac{f(x_0+h) - f(x_0-h)}{2h}$$

$$f'(x_0) - \tilde{f}'_{\text{Zentral}}(x_0) \in \mathcal{O}(h^2)$$

$h_{opt} = \sqrt[3]{\frac{3\epsilon}{M}}$ Max. Rundungsfehler ϵ

6. Numerische Integration

6.1. Polynom-Ansätze

$$\int_a^b f(x)\,\mathrm{d}x \approx \int_a^b P(x)\,\mathrm{d}x$$

6.1.1. Lagrange

$$P(x) = \sum_{k=0}^{n} L_{n,k}(x) \cdot f(x_k)$$

$$L_{n,k}(x) = \prod_{i=0, i\neq k}^{n} \frac{x - x_i}{x_k - x_i}$$

6.1.2. Differenzen

$f[x_i] = f(x_i) \qquad f[x_i, x_{i+1}] = \frac{f[x_{i+1}] - f[x_i]}{x_{i+1} - x_i}$

$$f[x_i, \ldots, x_j] = \frac{f[x_{i+1}, \ldots, x_j] - f[x_i, \ldots x_{j-1}]}{x_j - x_i}$$

$$P(x) = f[x_0] + \sum_{k=1}^{n} f[x_0, \ldots, x_k](x - x_0)\ldots(x - x_{k-1})$$

6.2. Newton-Cotes

$$\int_a^b f(x)\,\mathrm{d}x \approx \sum_{i=0}^{n} g_i f(x_i)$$

$$h = \frac{b-a}{n}$$

6.2.1. Trapez

falls $n = 1$:

$$\int_a^b f(x)\,\mathrm{d}x \approx (b-a)\frac{f(a)+f(b)}{2}$$

Zusammengesetztes Trapez: n =#Kanten = #Stützstellen - 1

$$\int_a^b f(x)\,\mathrm{d}x \approx \frac{h}{2}\sum_{k=0}^{n-1}\left(f(x_k) + f(x_{k+1})\right)$$

Allgemein:

$$\int_a^b f(x)\,\mathrm{d}x \approx h\left(\frac{f(a)+f(b)}{2} + \sum_{k=1}^{n-1} f(a + k\cdot h)\right)$$

6.2.2. Simpson $\frac{1}{3}$ (Fassregel)

falls $n = 2$:

$$\int_a^b f(x)\,\mathrm{d}x \approx \frac{b-a}{6}(f(a) + 4f(a+h) + f(b))$$

Allgemein (zusammengesetzte Simpsonregel):

$$\int_a^b f(x)\,\mathrm{d}x \approx \frac{h}{3}\left(f(a) + f(b) + \sum_{k=1}^{n-1} a_k f(a + k\cdot h)\right)$$

$$a_k = 3 + (-1)^{k+1}$$

6.2.3. Simpson $\frac{3}{8}$

falls $n = 3$:

$$\int_a^b f(x)\,\mathrm{d}x \approx \frac{3h}{8}(f(a) + 3f(a+h) + 3f(a+2h) + f(b))$$

6.3. Kubische Splines $S(x)$

Stückweise Approximation von $f(x)$ durch n kubische Polynome mit $S(x_i) = f(x_i)$

Bestimme Parameter a, b, c, d für jedes Teilstück:

$$S_j(x) = a_j + b_j(x - x_j) + c_j(x - x_j)^2 + d_j(x - x_j)^3$$

$$S_j'(x) = b_j + 2c_j(x - x_j) + 3d_j(x - x_j)^2$$

Für $j = 0, 1, \ldots, n-1$:

$$S_j(x_j) = f(x_j) \wedge S_j(x_{j+1}) = f(x_{j+1})$$

Für $j = 0, 1, \ldots, n-2$:

$$S_j(x_{j+1}) \stackrel{!}{=} S_{j+1}(x_{j+1}) \equiv a_{j+1}$$

$$S_j'(x_{j+1}) \stackrel{!}{=} S_{j+1}'(x_{j+1}) \equiv b_{j+1}$$

$$S_j''(x_{j+1}) \stackrel{!}{=} S_{j+1}''(x_{j+1}) \equiv 2c_{j+1}$$

Freier bzw. natürlicher Rand:

$$S''(x_0) = S''(x_n) = 0$$

Eingespannter Rand:

$$S'(x_0) = f'(x_0) \wedge S'(x_n) = f'(x_n)$$

Parameterbestimmung

1. $a_j = f(x_j)$ und $h_j = x_{j+1} - x_j$
2. Löse LGS für $\vec{c}$: $\underset{\sim}{A}\vec{c} = \vec{l}$

$$\underset{\sim}{A} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & \ldots & 0 \\ h_0 & 2(h_0+h_1) & h_1 & \ddots & \vdots \\ \ddots & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & h_{n-2} & 2(h_{n-2}-h_{n-1}) & h_{n-1} \\ 0 & \ldots & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\vec{l} = \begin{bmatrix} 0 \\ \frac{3}{h_1}(a_2 - a_1) - \frac{3}{h_0}(a_1 - a_0) \\ \vdots \\ \frac{3}{h_{n-1}}(a_n - a_{n-1}) - \frac{3}{h_{n-2}}(a_{n-1} - a_{n-2}) \\ 0 \end{bmatrix}$$

3. $b_j = \frac{1}{h_j}(a_{j+1} - a_j) - \frac{h_j}{3}(2c_j + c_{j+1})$
4. $d_j = \frac{1}{3h_j}(c_{j+1} - c_j)$

7. Least Squares

7.1. Ausgleichsrechnung

Gegeben: n Datenpunkte (x_i, y_i), Gesucht: Eine Polynom-Funktion f welche die Datenpunkte möglichst gut (kleinstes Fehlerquadrat) approximiert. Es gilt: $\vec{f}_{\vec{\alpha}}(\vec{x}) = \vec{y} + \vec{r} \approx \vec{y}$ mit Residum $\vec{r}$

Bestimme k Parameter α_j so, dass Fehlerquadrat $\vec{r}^\top\vec{r}$ minimiert wird.

Erstelle $\underset{\sim}{A} \in \mathbb{R}^{n\times k}$ mit $\underset{\sim}{A}\vec{\alpha} \approx \vec{f}(\vec{x})$, Zeilen aus k x-Termen: $x^2, x, 1$

$$\min_{\alpha}\vec{r} = \min_{\alpha}\left\|\underset{\sim}{A}\vec{\alpha} - \vec{y}\right\|_2^2 = \min_{\alpha}\left\|\vec{y} - \underset{\sim}{A}\vec{\alpha}\right\|_2^2$$

Minimierung durch Ableitung: $\forall j \in [1,k] : \frac{\partial(\vec{r})^2}{\partial\alpha_j} \stackrel{!}{=} 0$

Dadurch ergibt sich: $\underset{\sim}{A}^\top\underset{\sim}{A}\vec{\alpha} = \underset{\sim}{A}^\top\vec{y}$

Lösen der Normalengleichung

1. Bestimme eine reduzierte QR-Zerlegung $\underset{\sim}{A} = \tilde{\underset{\sim}{Q}}\tilde{\underset{\sim}{R}}$ mit $\tilde{\underset{\sim}{Q}} \in \mathbb{R}^{n\times k}, \tilde{\underset{\sim}{R}} \in \mathbb{R}^{k\times k}$
2. Löse $\tilde{\underset{\sim}{R}}\vec{x} = \tilde{\underset{\sim}{Q}}^\top\vec{y}$

7.1.1. Lineare Ausgleichsrechnung ($k = 2$)

$f_{\vec{\alpha}}(x) = \alpha_1 x + \alpha_0 \qquad \underset{\sim}{A} = [\vec{x} \quad \vec{1}] \qquad \vec{\alpha} = \begin{bmatrix}\alpha_1 \\ \alpha_0\end{bmatrix}$

$$\arg\min_{\alpha_1,\alpha_0} E(\alpha_1, \alpha_0) = \sum_{i=1}^{n}(y_i - (\alpha_1 x_i + \alpha_0))^2$$

7.1.2. Polynomial Least Squares

$$f_{\vec{\alpha}}(x) = P(x, \vec{\alpha}) = \alpha_k x^k + \ldots + \alpha_1 x + \alpha_0$$

$$\arg\min_{\alpha_0,\ldots,\alpha_{k-1}} E_n(\alpha_0, \ldots, \alpha_{k-1}) = \sum_{i=1}^{n}(y_i - P(\vec{\alpha}, x_i))^2$$

Minimierung durch Ableitung: $\forall i \in [0, k-1] : \frac{\partial E_n}{\partial\alpha_j} \stackrel{!}{=} 0$

7.2. Anwendung in der linearen Ausgleichsrechnung

(Minimierung d. Restes)

Problem: $\underset{\sim}{A}^\top\underset{\sim}{A}\vec{x} = \underset{\sim}{A}^\top\vec{b}$ mit $\underset{\sim}{A} \in \mathbb{R}^{m\times n}$ und $\vec{b} \in \mathbb{R}^m$

Lösen der Normalengleichung

1. Bestimme eine reduzierte QR-Zerlegung $\underset{\sim}{A} = \tilde{\underset{\sim}{Q}}\tilde{\underset{\sim}{R}}$ mit $\tilde{\underset{\sim}{Q}} \in \mathbb{R}^{m\times n}, \tilde{\underset{\sim}{R}} \in \mathbb{R}^{n\times n}$
2. Löse $\tilde{\underset{\sim}{R}}\vec{x} = \tilde{\underset{\sim}{Q}}^\top\vec{b}$

$$\left\|\vec{b} - \underset{\sim}{A}\vec{x}\right\|^2 = \left\|\underset{\sim}{Q}^\top(\vec{b} - \underset{\sim}{A}\vec{x})\right\|^2 = \left\|\tilde{\vec{b}} - \tilde{\underset{\sim}{R}}\vec{x}\right\|^2 + \|\vec{c}\|^2 \geq \left\|\vec{c}^2\right\|$$

8. Numerische Lösung von Differentialgleichungen

Ausgangsproblem: DGL

$$\dot{x}(t) = f(x(t))$$

Idee: Anstatt die Funktion $x(t)$ zu bestimmen, wird versucht die Lösung $x(t = t^*)$ für ein bestimmtes t^* zu finden. Man kennt bereits eine Lösung $x(t_0)$ und hangelt sich von dort mit Schritten $x(t_0 + \Delta t\nu)$ (Schrittweite Δt, ν-ter Schritt) nach vorne bis man $x(t^*)$ erreicht.

$$\hat{x}(\nu) \hat{=} \hat{x}^{(\nu)} = x(t_0 + \Delta t\nu)$$

$$\hat{f}(\nu) \triangleq f(t_0 + \Delta t\nu)$$

8.1. Expliziter Euler

$$\hat{x}^{(\nu+1)} = \hat{x}^{(\nu)} + \Delta t \cdot \hat{f}\left(\hat{x}^{(\nu)}\right)$$

stabil für $0 < \Delta t < 2$, instabil für $\Delta t > 2$

8.2. Impliziter Euler

$$\hat{x}^{(\nu+1)} = \hat{x}^{(\nu)} + \Delta t \cdot \hat{f}\left(\hat{x}^{(\nu+1)}\right)$$

Löse Gleichung nach $\hat{x}^{(\nu+1)}$

8.3. Trapez

$$\hat{x}(\nu+1) = \hat{x}(\nu) + \frac{\Delta t}{2}(\hat{f}(\nu) + \hat{f}(\nu+1))$$

8.4. Gear $\mathcal{O}((\Delta t)^2)$

$$\hat{x}(\nu+2) = \frac{4}{3}\hat{x}(\nu+1) - \frac{1}{3}\hat{x}(\nu) + \frac{2}{3}\Delta t\hat{f}(\nu+2)$$

8.5. Heun

$$\hat{x}^{[P]}(\nu+1) = \hat{x}(\nu) + \Delta t\hat{f}(\nu, \hat{x}(\nu))$$

$$\hat{x}(\nu+1) = \hat{x}(\nu) + \frac{\Delta t}{2}\left(\hat{f}(\nu, \hat{x}(\nu)) + \hat{f}(\nu+1, \hat{x}^{[P]}(\nu+1))\right)$$

8.6. k-Schritt-Adams-Bashforth

$$\hat{x}(\nu+k) = \hat{x}(\nu+k-1) + \Delta t\sum_{i=0}^{k-1} b_{k,i}\hat{f}(\nu+i)$$

$b_{i,k}$	$i=0$	$i=1$	$i=2$	$i=3$
$k=1$	1			
$k=2$	$-\frac{1}{2}$	$\frac{3}{2}$		
$k=3$	$\frac{5}{12}$	$-\frac{16}{12}$	$\frac{23}{12}$	
$k=4$	$-\frac{9}{24}$	$\frac{37}{24}$	$-\frac{59}{24}$	$\frac{55}{24}$

8.7. Finite Differenzen

Stützstellen $t_0, \ldots t_n$

Vorwärtsdifferenz mit $x(t_n)$ bekannt:

$$\frac{1}{h}\begin{bmatrix} -1 & 1 & & \\ & -1 & 1 & \\ & & .. & .. \\ & & & h \end{bmatrix}\begin{pmatrix} x(t_0) \\ x(t_1) \\ .. \\ x(t_n) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \dot{x}(t_0) \\ \dot{x}(t_1) \\ .. \\ \dot{x}(t_n) \end{pmatrix}$$

Rückwärtsdifferenz mit $x(t_0)$ bekannt:

$$\frac{1}{h}\begin{bmatrix} h & & & \\ -1 & 1 & & \\ & .. & .. & \\ & & -1 & 1 \end{bmatrix}\begin{pmatrix} x(t_0) \\ x(t_1) \\ .. \\ x(t_n) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \dot{x}(t_0) \\ \dot{x}(t_1) \\ .. \\ \dot{x}(t_n) \end{pmatrix}$$

Für zweite Ableitung immer -1, 2, -1 in einer Zeile

9. Matlab Sample Code

```
function x = gaussVerfahren(A, b)
    [L, U, P] = LUZerlegung(A);
    [y] = vorwaertsSubstitution(L, P, b);
    [x] = rueckwaertsSubstitution(U, y);
end
```

```
function [L, U, P] = LUZerlegung(A)
    n = size(A, 1);
    L = zeros(n, n);
    P = eye(n);

    for i = 1:n-1
        [pivot, pivotIndex] = max(abs(A(i:n, i)));
        pivotIndex = pivotIndex + (i - 1);
        pivot = A(pivotIndex, i);
```

```
        Psub = eye(n);
        Psub(:, [i, pivotIndex]) = Psub(:, [pivotIndex, i
    ]);
        A([i, pivotIndex], :) = A([pivotIndex, i], :);
        L([i, pivotIndex], :) = L([pivotIndex, i], :);
        P = Psub*P;
        pivotRow = A(i, i+1:n);
        for j = i+1:n
            factor = A(j, i)/pivot;
            L(j, i) = factor;
            currentRow = A(j, i+1:n);
            A(j, i+1:n) = currentRow - factor*pivotRow;
            A(j, i) = 0;
        end
    end

    U = A;
    L = L + eye(n);
end
```

```
function [y] = vorwaertsSubstitution(L, P, b)
    n = size(L, 1);
    y = zeros(n, 1);
    b = P*b;
    y(1) = b(1)/L(1, 1);

    for i = 2:n
        rowSum = L(i, 1:i-1)*y(1:i-1);
        y(i) = (b(i) - rowSum)/L(i, i);
    end
end
```

```
function [x] = rueckwaertsSubstitution(U, y)
    n = size(U, 1);
    x = zeros(n, 1);
    x(n) = y(n)/U(n, n);

    for i = n-1:-1:1
        rowSum = U(i, i+1:n)*x(i+1:n);
        x(i) = (y(i) - rowSum)/U(i, i);
    end
end
```

```
function [ x_k,r_k,alpha_k ] = conjugateGradientIteration(
      A,b,x0,N )
    x_k = zeros(length(x0),N+1);
    r_k = zeros(length(x0),N+1);
    p_k = zeros(length(x0),N+1);

    alpha_k = zeros(1,N);
    beta_k = zeros(1,N);

    x_k(:,1) = x0;
    r_k(:,1) = b-A*x0;
    p_k(:,1) = r_k(:,1);

    for i = 1:N
        Ap = A*p_k(:,i);
        alpha_k(i) = (p_k(:,i)'*r_k(:,i))./(p_k(:,i)'*Ap);
        x_k(:,i+1) = x_k(:,i) + alpha_k(i).*p_k(:,i);
        r_k(:,i+1) = r_k(:,i) -alpha_k(i).*Ap;
        beta_k(i) = (Ap'*r_k(:,i+1))./(Ap'*p_k(:,i));
        p_k(:,i+1) = r_k(:,i+1) - beta_k(i).*p_k(:,i);
    end
end
```

```
function [x_k,r_k,alpha_k] = gradientIteration(A,b,x0,N)
    x_k = zeros(length(x0),N+1);
    r_k = zeros(length(x0),N);
    alpha_k = zeros(1,N);

    x_k(:,1) = x0;
    for i = 1:N
        r_k(:,i) = b - A*x_k(:,i);
        alpha_k(i) = (r_k(:,i)'*r_k(:,i))./(r_k(:,i)'*A*
      r_k(:,i));
        x_k(:,i+1) = x_k(:,i) + alpha_k(i).*r_k(:,i);
    end
end
```

```
function [Q, R] = householder(A)
    n = size(A, 1);
    identity = eye(n);
    Q = eye(n);

    for i=1:(n-1)
        a = zeros(n, 1);
        a(i:end) = A(i:end, i);
        v = a + sign(a(i))*norm(a)*identity(:, i);
        Qpartial = identity - 2/(v'*v)*(v*v');
        Q = Qpartial*Q;
        A = Qpartial*A;
    end

    R = A;
    Q = Q';
end
```

```
function [Q, R] = givensRotation(A)
    n = size(A, 1);
    Q = eye(n);
    R = A;

    for i = 1:(n-1)
        for j = i+1:n;
            G = createGivensRotation(R, j, i);
            Q = G*Q;
            R = G*R;
        end
    end

    Q = Q';
end
```

```
function [G] = createGivensRotation(A, row, col)
    a1 = A(col, col);
    a2 = A(row, col);
    p = sqrt(a1*a1 + a2*a2);
    c = a1/p;
    s = a2/p;
    G = eye(size(A, 1));
    G(row, row) = c;
    G(col, col) = c;
    G(row, col) = (-1)*s;
    G(col, row) = s;
end
```

```
function [a,b,c,d] = splineParameter(xi,f)
    n = max(size(xi));% Anzahl der Stuetzstellen
    a = f(xi);
    h = zeros(n-1,1);% Schrittweite

    for i=1:n-1
       h(i) = xi(i+1)-xi(i);
    end
    A = sparse(zeros(n,n));% Matrix fuer LGS
    bs = zeros(n,1);% rechte Seite fuer LGS
    for i=2:n-1
       A(i,i) = 2*(h(i)+h(i-1));
       A(i,i-1) = h(i-1);
       A(i,i+1) = h(i);
       bs(i) = (3/h(i))*(a(i+1)-a(i)) - (3/h(i-1))*(a(i)-a
      (i-1));
    end
    A(1,1) = 1;
    A(n,n) = 1;
    c = A\bs;% Loesung des LGS
    b = zeros(n,1);% Parameter b fuer Splines
    d = zeros(n,1);% Parameter d fuer Splines
    for i=1:n-1
        b(i) = (1/h(i))*(a(i+1)-a(i))-(h(i)/3)*(2*c(i)+c(i
      +1));
        d(i) = (1/(3*h(i)))*(c(i+1)-c(i));
    end
end
```

10. Blabla Fragen

1. **Nennen Sie einen Vorteil der Dividierten Differenzen gegenüber der Lagrange-Interpolation.**
   - geringerer Aufwand
   - keine komplette Neuberechnung bei neuer Stützstelle
2. **Nennen Sie einen Nachteil der Polynominterpolation gegenüber der Spline-Interpolation.**
   - Oszillation am Intervallrand $\Rightarrow$ großer Fehler am Rand
3. **Nennen Sie zwei Vorteile des Adams-Bashfort-3-Schrittverfahrens gegenüber der Trapez- Methode zum Lösen nichtlinearer Differentialgleichungen.**
   - höhere Genauigkeit (lokaler Fehler kleiner bei gleicher Schrittweite)
   - explizites Verfahren (geringerer Rechenaufwand)
4. **Nennen Sie zwei Vorteile des Gauß-Verfahrens gegenüber dem Jacobi-Verfahren.**
   - für alle nicht-singulären Matrizen lösbar
   - geringerer Aufwand, wenn das gleiche Gleichungssystem mit verschiedenen rechten Seiten gelöst werden soll.
5. **Nennen Sie drei numerische Integrationsverfahren, die die gleiche (lokale) Fehlerordnung wie das Trapezverfahren besitzen.**
   - Gear
   - Taylor-Verfahren zweiter Ordnung
   - Zweischritt Adams Bashfort
6. **Nennen Sie einen Vorteil des Jacobi-Verfahrens gegenüber dem Gauß-Seidel-Verfahren.**
   - leicht parallelisierbar
7. **Nennen Sie einen Nachteil des Jacobi-Verfahrens gegenüber dem Gauß-Seidel-Verfahren.**
   - langsamere Konvergenz
8. **Geben Sie an, welche numerischen Probleme bei Anwendung der Sekantenmethode zur Bestimmung der Nullstelle von $F(x)$ in der Nähe der Nullstelle x_0 auftreten können.**
   - In der Nähe der Nullstelle ist $F(x^{(k)}) \approx 0$, weshalb in der Iterationsvorschrift näherungsweise der Term $\frac{0}{0}$ auftreten kann. Dementsprechend können Auslöschungsfehler auftreten.

11. Sonstiges

11.1. Graphen $G = (V, E)$

m Knoten (vertices) v_i, n Kanten (edges) e_j
einfach/multi: nur eine/mehrere Kanten zwischen zwei Knoten
gerichtet: Kanten nur in eine Richtung. gewichtet: Kanten haben Werte
Zyklus: Gleicher Start und Endknoten $v_{\text{start}} = v_{\text{end}}$
Pfad: Alle Knoten verschieden $v_k \neq v_l$
Kreis: Zyklus und Pfad zusammen

Adjazenzmatrix $\underset{\sim}{\boldsymbol{A}} = (a_{ij}) \in \mathbb{B}^{|V|\times|V|}$:

$$a_{ij} = \begin{cases} 1 & \text{falls } v_i \text{ mit } v_j \text{ verbunden ist} \\ 0 & \text{sonst}(\nexists e : (v_i, v_j) \in e) \end{cases}$$

$\underset{\sim}{\boldsymbol{A}}$ immer symmetrisch, geht nur für ungerichtete Graphen!

Inzidenzmatrix $\underset{\sim}{\boldsymbol{B}} = (b_{ij}) \in \mathbb{B}^{|V|\times|E|}$:

$$b_{ij} = \begin{cases} -1 & \text{falls } e_j \text{ bei } v_i \text{ startet } (e_j = (v_i, v_x)) \\ 1 & \text{falls } e_j \text{ bei } v_i \text{ endet } (e_j = (v_x, v_i)) \\ 0 & \text{sonst } (v_i \notin e_j) \end{cases}$$

Jede Zeile (für jede Kante) enthält genau einmal 1 und -1
Rang von $\underset{\sim}{\boldsymbol{B}}$: $|V|-$#zusammenhängende Gebiete. Maximal $|V| - 1$!
Nullraum $\ker \underset{\sim}{\boldsymbol{B}}$: Vektoren der Gebiete. Also mindestens $\vec{1} \in \ker \underset{\sim}{\boldsymbol{B}}$

Laplacematrix $\underset{\sim}{\boldsymbol{L}} = \underset{\sim}{\boldsymbol{B}}^\top \underset{\sim}{\boldsymbol{B}} = (l_{ij}) \in \mathbb{B}^{|V|\times|V|}$

$$l_{ij} = \begin{cases} d_i & \text{falls } i = j \text{ und genau } d_i \text{ Kanten von } v_i \text{weggehen} \\ -1 & \text{falls } i \neq j \text{ und die Kante } (v_i, v_j) \text{ existiert} \\ 0 & \text{sonst} \end{cases}$$

11.2. Kirchhoff (Inzidenzmatrix B)

KCL: $\underset{\sim}{\boldsymbol{B}}^\top \vec{i} = \vec{0}$ KVL: $\vec{u} - \underset{\sim}{\boldsymbol{B}} \vec{u}_{\text{knoten}} = \vec{0}$ Ohm: $\vec{i} = \underset{\sim}{\boldsymbol{G}} \cdot \vec{u}$

11.3. Komplexität / Landau-Notation

Definiert Zeit und Platzbedarf von Algorithmen ($\exists c \in \mathbb{R}\, \forall n > n_0$)

$f \in \mathcal{O}(g(n))$	$\Rightarrow$	$0 \leq f(n) \leq c \cdot g(n)$
$f \in \Omega(g(n))$	$\Rightarrow$	$f(n) \geq c \cdot g(n) \geq 0$
$f \in \Theta(g(n))$	$\Rightarrow$	$c_1 \cdot g(n) \leq f(n) \leq c_2 \cdot g(n)$

Schrankenfunktionen (für große $n \in \mathbb{N}$)
$1 < \log_{10}(n) < \ln(n) < \log_2(n) < \sqrt{n} < n < n \cdot \ln(n) < (\log n)! < n^2 < e^n < n! < n^n < 2^{2^n}$

11.4. Gleitkommadarstellung nach IEEE 754

Bitverteilung(single/double):

$s(1)$	$e(8/11)$	$f(23/52)$

s: Vorzeichen, e: Exponent, f: Mantisse
Wert $Z = (-1)^s \cdot 1.f \cdot 2^{e-127}$ Genauigkeit: $M = 2^{-f}$

11.5. Singulärwertszerlegung $\underset{\sim}{\boldsymbol{A}} \in \mathbb{K}^{m\times n} = \underset{\sim}{\boldsymbol{U}}\underset{\sim}{\boldsymbol{\Sigma}}\underset{\sim}{\boldsymbol{V}}^\top$

Zerlegung in zwei Rotationen und eine Streckung:
$\underset{\sim}{\boldsymbol{U}} \in \mathbb{K}^{m\times m}$, $\underset{\sim}{\boldsymbol{V}} \in \mathbb{K}^{n\times n}$: orthonormale Rotationsmatrizen
$\underset{\sim}{\boldsymbol{\Sigma}} \in \mathbb{K}^{m\times n}$: $\underline{1}\vec{\sigma}$ ergänzt mit 0en damit $\dim \underset{\sim}{\boldsymbol{\Sigma}} = \dim \underset{\sim}{\boldsymbol{A}}$

Singulärwertszerlegung

1. Bestimme n EW λ_i von $\underset{\sim}{\boldsymbol{A}}^\top \underset{\sim}{\boldsymbol{A}}$, sortiere $\lambda_1 \geq \ldots \geq \lambda_n \geq 0$
   Erhalten n Singulärwerte $\sigma_i = \sqrt{\lambda_i}$
2. Bestimme ONB $\underset{\sim}{\boldsymbol{V}} = [\vec{v}_1, \ldots, \vec{v}_n]$ aus EV von $\underset{\sim}{\boldsymbol{A}}^\top \cdot \underset{\sim}{\boldsymbol{A}}$
3. Bestimme ONB $\underset{\sim}{\boldsymbol{U}} = [\vec{u}_1, \ldots, \vec{u}_k]$ mit $\vec{u}_i = \frac{1}{\sigma_i}\underset{\sim}{\boldsymbol{A}}\vec{v}_i$
   $k = \min(m, n)$, falls $n < m$: Ergänze $\underset{\sim}{\boldsymbol{U}}$ zu ONB des $\mathbb{K}^m$
4. Berechne $\underset{m\times n}{\underset{\sim}{\boldsymbol{\Sigma}}} = \underset{m\times m}{\underset{\sim}{\boldsymbol{U}}^\top} \cdot \underset{m\times n}{\underset{\sim}{\boldsymbol{A}}} \cdot \underset{n\times n}{\underset{\sim}{\boldsymbol{V}}}$ ($\underset{\sim}{\boldsymbol{U}}, \underset{\sim}{\boldsymbol{V}}$ sind orthogonal)

Stabilität: Falls Fehler ¡ $\kappa\sigma\epsilon$ und σ kleiner als ausgeführte Iterationen